Rapport séance 6

Durant le week end , j’ai enfin finis le programme arduino qui contrôle le moteur en fonction du bluetooth, du capteur de force et du bouton. Le code final est sur ghithub.

Cette séance à donc été réservé au bricolage de la chaussure. J’ai tout d’abord fait un petit trou sur le coté pour laisser sortir le bouton pour que l’utilisateur puisse y accéder facilement lorsqu’il veut enlever ces chaussures. Grace à votre aide nous avons soudé le bouton à des filles pour le rattacher à la plaque facilement.

J’ai ensuite passé la plupart de mon temps à agrandir le trou intérieur de la chaussure.

Nous avons aussi fait des testes en accrochant les lacets au moteur avec une ficelle. Les lacets tournaient sur eux même et ne se tiraient pas. Nous avons donc décider de rajouter une hélice au moteur pour pallier à cela.

Ensuite nous avons remarqué que le trou était tout de même trop petit pour le moteur. Nous avons donc décidé de laisser sortir les hélices de la chaussure. De plus nous avons remarquer que laisser le module bluetooth directement accroché à la plaque le rendait moins sure, il pouvait ce déconnecter facilement. Nous avons donc pris des filles males femelles pour le relier à la carte. De plus pour que les filles femelles restent bien accrocher aux pattes du module nous avons à l’aide de l’appareil à souder « épaissie » un peu les pates du bluetooth ce qui a permis un meilleur maintien.

Je vais continuer à essayer d’agrandir le trou chez moi car il manque seulement 2 mm pour que la plaque arduino soit disposé a l’horizontal facilement.